

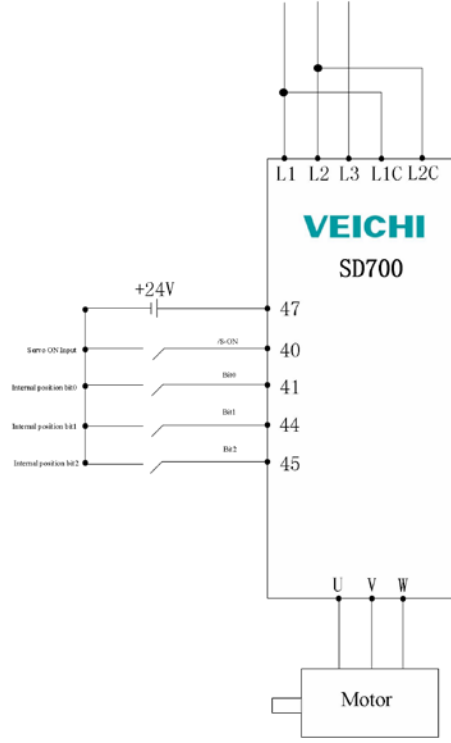
## SD700 Dahili Pozisyonlama Kullanım Kılavuzu

1. Dahili pozisyonlama adımları arasındaki geçiş dijital giriş veya parametre (Pn898) üzerinden yapılabilir.
2. Dahili pozisyonlama tetikleme parametresi RS485 (Modbus) üzerinden kontrol edilebilir.
3. Dahili pozisyonlama için motor çok turlu enkodere sahip olmalıdır (D ve R motor). Tek turlu motor (Q motor) pozisyonlama hatası yapabilir.

### Dijital giriş ile dahili pozisyonla çalışma yapısı

Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0	Pozisyon No
OFF	OFF	OFF	OFF	ON	1
OFF	OFF	OFF	ON	OFF	2
OFF	OFF	OFF	ON	ON	3
OFF	OFF	ON	OFF	OFF	4
OFF	OFF	ON	OFF	ON	5
OFF	OFF	ON	ON	OFF	6
OFF	OFF	ON	ON	ON	7
OFF	ON	OFF	OFF	OFF	8
OFF	ON	OFF	OFF	ON	9
OFF	ON	OFF	ON	OFF	10
OFF	ON	OFF	ON	ON	11
OFF	ON	ON	OFF	OFF	12
OFF	ON	ON	OFF	ON	13
OFF	ON	ON	ON	OFF	14
OFF	ON	ON	ON	ON	15
ON	OFF	OFF	OFF	OFF	16
ON	OFF	OFF	OFF	ON	17
ON	OFF	OFF	ON	OFF	18
ON	OFF	OFF	ON	ON	19
ON	OFF	ON	OFF	OFF	20
ON	OFF	ON	OFF	ON	21
ON	OFF	ON	ON	OFF	22
ON	OFF	ON	ON	ON	23
ON	ON	OFF	OFF	OFF	24
ON	ON	OFF	OFF	ON	25
ON	ON	OFF	ON	OFF	26
ON	ON	OFF	ON	ON	27
ON	ON	ON	OFF	OFF	28
ON	ON	ON	OFF	ON	29
ON	ON	ON	ON	OFF	30
ON	ON	ON	ON	ON	31

## Bağlantı Şeması



## Parametre Ayarları

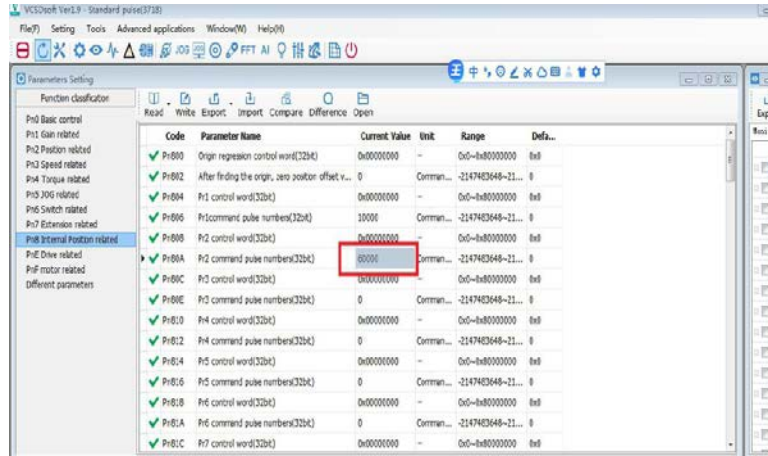
Parametre	Açıklama	Ayar aralığı ve tanım	Set değeri
Pn000	Kontrol modu seçimi	0-Pozisyon kontrol modu	0
Pn001	Dahili etkinleştirme	0 - Etkinleştirme OFF 1- Etkinleştir ON	1
Pn208	Pozisyon talimatı kaynak seçimi	0: Harici pals girişi 1: Dahili pozisyonlama	1
Pn204	Elektronik dişli oranı payı	0-1073741824	0
Pn206	Elektronik dişli oranı paydası	0-1073741824	10000
Pn604	CN1-41 Yapılandırma	0-0X114	17
Pn605	CN1-44 Yapılandırma	0-0X114	18
Pn606	CN1-45 Yapılandırma	0-0X114	19
Pn607	CN1-46 Yapılandırma	0-0X114	16
Pn601	CN1-40 Yapılandırma	0-0X114	20

**PosStop'u kullanmak istiyorsanız, yalnızca etkinleştirme terminalini kullanabilirsiniz PN001=1**

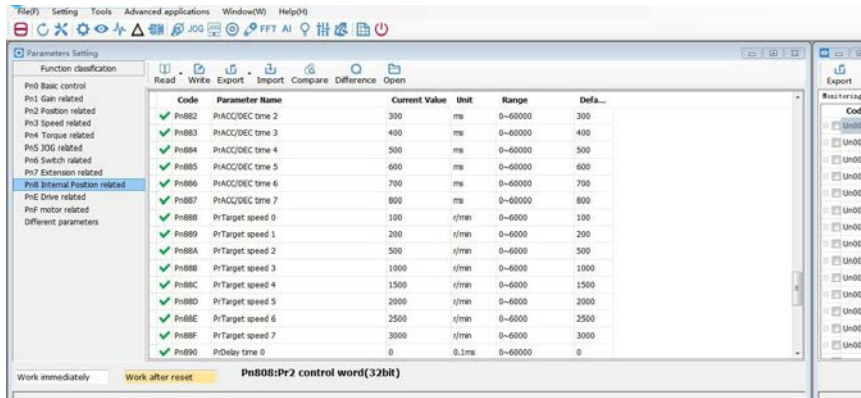
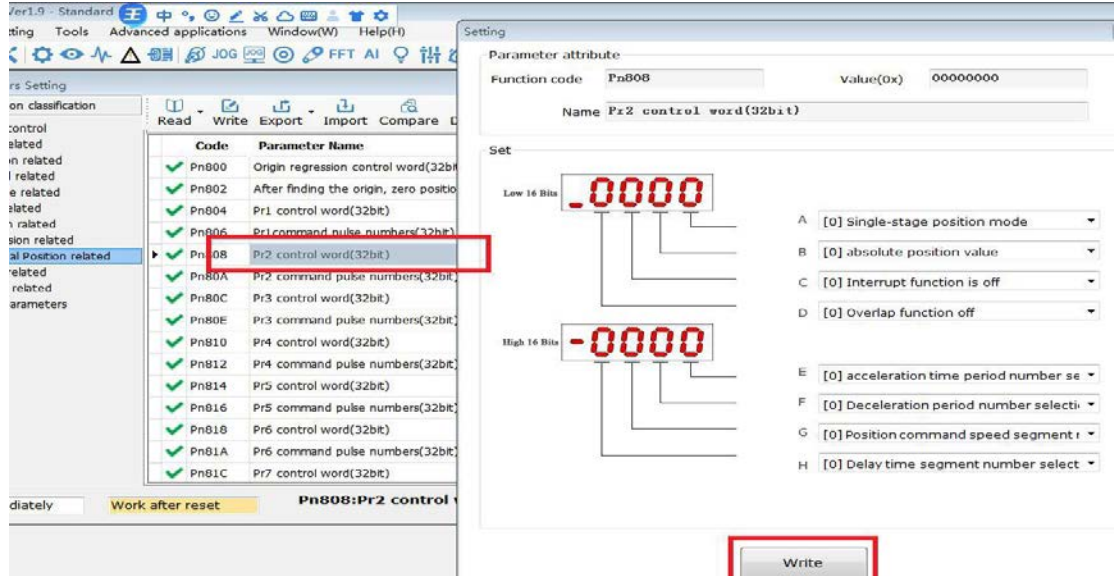
**Not:** PosStop pozisyon komutu adımı durdurur, PosTrig pozisyon komutu tetikler, DI terminal fonksiyonu aşağıdaki gibi tanımlanır.

DI fonksiyonu	DI fonksiyon ayar kodu
PosTrig	16
bit0	17
bit1	18
bit2	19
bit3	1A
bit3	1B
PosStop	20

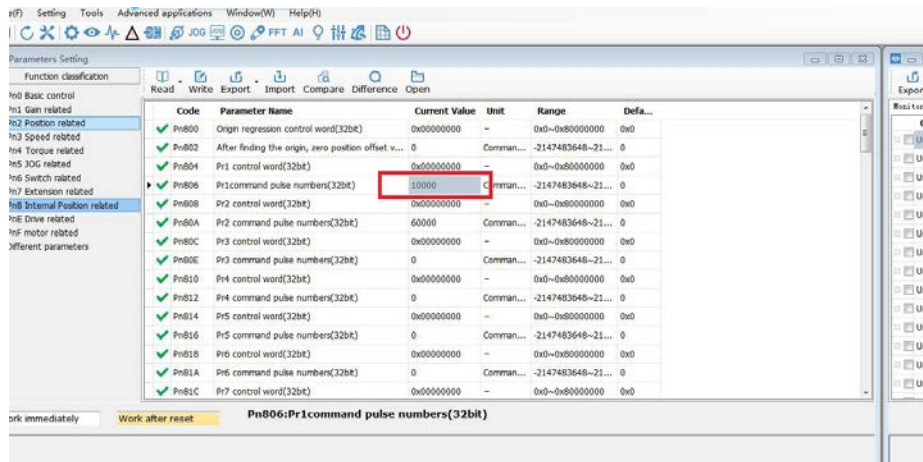
**1:** Şimdi sadece PN80A=60000'i 60000'e çalışacak şekilde ayarlamamız gerekiyor. Dişli oranı bir tur için 10000 pulse ayarlandığından, UN021=0 ise, servo motor 6 tur çalışacaktır. Bunun için terminal 44 (bit 1), terminal 46 (PosTrig) aktif edilmelidir. Bu sayede Pr2 işleme alınacaktır. Aşağıda, VCSD700 yazılımı ayar parametrelerinin resmi bulunmaktadır.



Hızlanma ve yavaşlama süresini ve hedef hızı değiştirmek için aşağıdaki görsele bakın:



**Örnek 2** Şimdi sadece Pr1 10000 pozisyonuna (PN806=10000) çalışacak şekilde ayarlamamız gerekiyor. Dişli oranı bir tur 10000 pals ile çalışacak şekilde ayarlandığından, UN021=0 ise servo motor bir devir çalışacaktır. Bunun için terminal 41 (bit 0), terminal 46 (PosTrig) aktif edilmelidir. Bu sayede Pr1 işleme alınacaktır. Aşağıda, VCSD700 yazılımı ayar parametrelerinin resmi bulunmaktadır.



Hızlanma ve yavaşlama süresini ve hedef hızı değiştirmek için aşağıdaki şekle bakın:

Function code: Pn804 Value(0x): 00000000  
Name: Pr1 control word(32bit)

Set:

Low 16 Bits: -0000  
High 16 Bits: -0000

A [0] Single-stage position mode  
B [0] absolute position value  
C [0] Interrupt function is off  
D [0] Overlap function off  
E [0] acceleration time period number se  
F [0] Deceleration period number selecti  
G [0] Position command speed segment r  
H [0] Delay time segment number select

Write

Code	Parameter Name	Current Value	Unit	Range	Def...
Pn802	Pr2 control word(32bit)	300	ms	0-40000	300
Pn803	Pr2 command pulse numbers(32bit)	400	ms	0-40000	400
Pn804	Pr2 control word(32bit)	500	ms	0-40000	500
Pn805	Pr2 command pulse numbers(32bit)	600	ms	0-40000	600
Pn806	Pr2 control word(32bit)	700	ms	0-40000	700
Pn807	Pr2 command pulse numbers(32bit)	800	ms	0-40000	800
Pn808	Pr2 control word(32bit)	100	ultra	0-4000	100
Pn809	Pr2 command pulse numbers(32bit)	200	ultra	0-4000	200
Pn80A	Pr2 control word(32bit)	500	ultra	0-4000	500
Pn80B	Pr2 command pulse numbers(32bit)	1000	ultra	0-4000	1000
Pn80C	Pr2 control word(32bit)	1500	ultra	0-4000	1500
Pn80D	Pr2 command pulse numbers(32bit)	2000	ultra	0-4000	2000
Pn80E	Pr2 control word(32bit)	2500	ultra	0-4000	2500
Pn80F	Pr2 command pulse numbers(32bit)	3000	ultra	0-4000	3000
Pn80G	Pr2 control word(32bit)	0	0.1ms	0-40000	0

Work immediately Work after reset Pn808:Pr2 control word(32bit)

Haberleşme ile dahili pozisyonlama:  
**Not:** Haberleşme dahili adresini yaz 0X898  
**Parametre ayarı**

Parametre	Fonksiyonel tanımlama	Ayar aralığı ve tanım	Set değeri olması gereken
Pn000	Kontrol modu seçimi	0-Position control mode	0
Pn001	Dahili etkinleştirme	Enable OFF Enable ON	1
Pn208	Konum talimatı kaynak seçimi	0: harici pals girişi 1: dahili pozisyonlama	1
Pn204	Elektronik dişli oranı	0-1073741824	0
Pn206	Elektronik dişli oranı	0-1073741824	10000

Örnek 1 için PN898=2 ayarlanmalıdır, servo çalışacak UN021=10000.

Örnek 2 için PN898 =1 ayarlanmalıdır, servo çalışacak UN021=60000.

#### Not



Parametre değerlerini daha kolay değiştirebilmek için [www.veichi.com.tr](http://www.veichi.com.tr) sitesinden VCACSoft yazılımını indirebilirsiniz.

#### Hakkında

Hazırlayan	Volkan ÖZDEN	Versiyon	V1.0
İlk Yayın Tarihi	18.01.2023	Son Güncelleme Tarihi	-